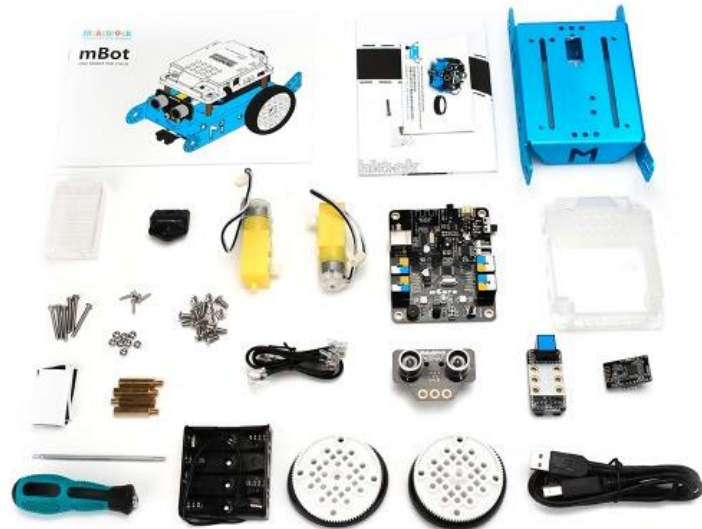


GUÍA DE MONTAXE DUN ROBOT MBOT

Comezamos desembrando as pezas e identificamos os elementos que o compoñen:

- Unha placa base chamada **MCore** con conectores e portos, leds, sensores, un zumbador, interruptor, etc, que é o cerebro do robot.



- Un chasis
- 2 Motores
- 2 Rodas con cadanseus zapatiños
- 1 Mini roda auxiliar
- Un sensor segue liñas e un de ultra sons
- 1 Módulo Bluetooth
- 1 Batería de litio e caixa porta baterías
- Cables
- Parafusos, porcas e desaparafusador.

1º Montamos os motores, para iso precisamos 4 parafusos longos e as porcas

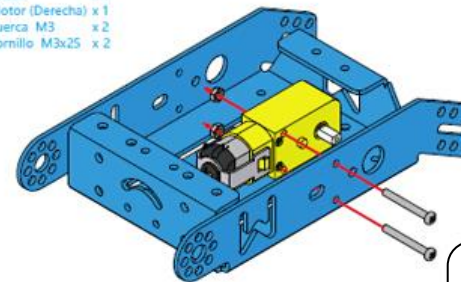


2.- Mentres, poñémoslle os zapatiños ás rodas.

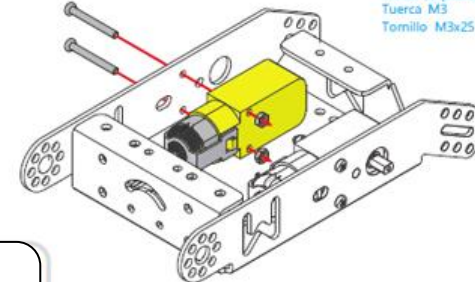
Cando estean os motores aparafusados, colocamos as rodas con parafusos auto perforantes M2x9



Chasis x1
Motor (Derecha) x1
Tuerca M3 x2
Tornillo M3x25 x2

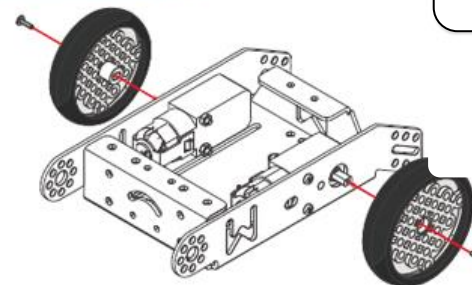


Motor (Izquierda) x1
Tuerca M3 x2
Tornillo M3x25 x2



1
2

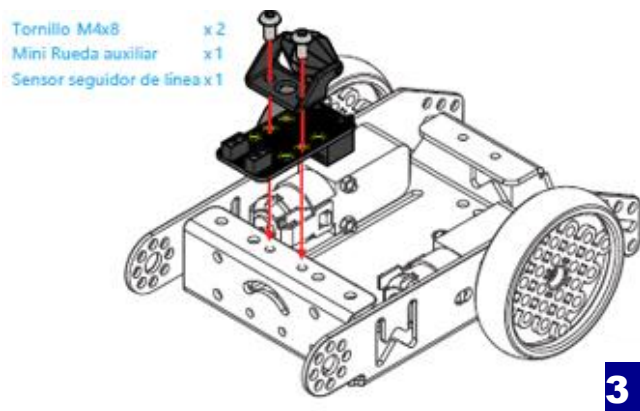
Tornillo auto perforante M2.2x9 x2



Rueda x2

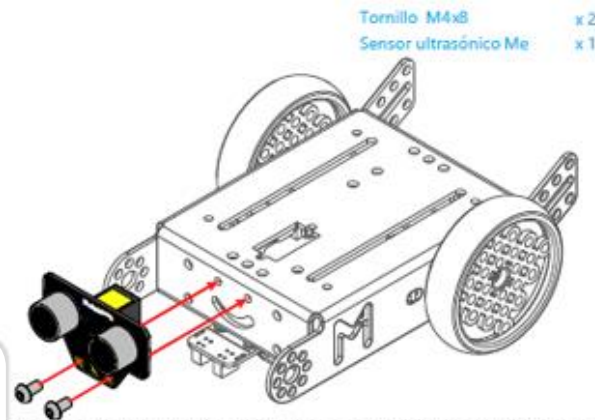


3.- Xiramos o chasis e na parte frontal colocamos o sensor seguidor de liña e a mini roda auxiliar centrado nos buratos do medio. Empregamos 2 parafusos M4X8, cambiamos o desaparafusador ao modo Allen

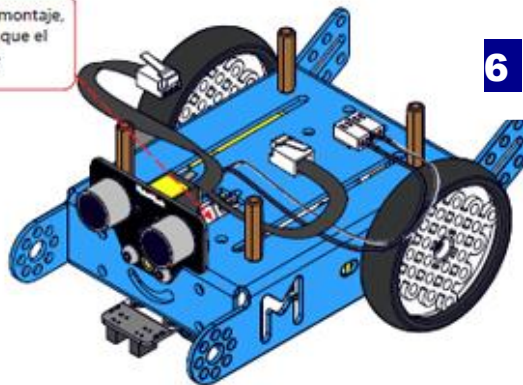


3

4

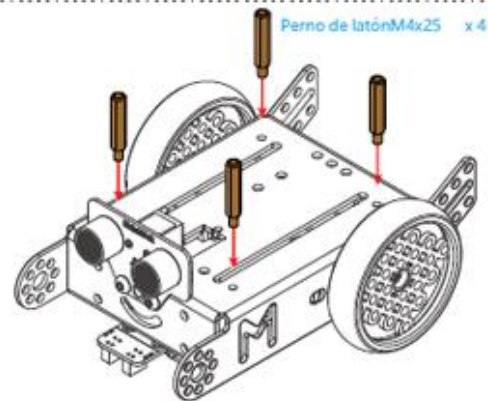


Después del montaje, asegúrese de que el cableado esté correcto.



6

5

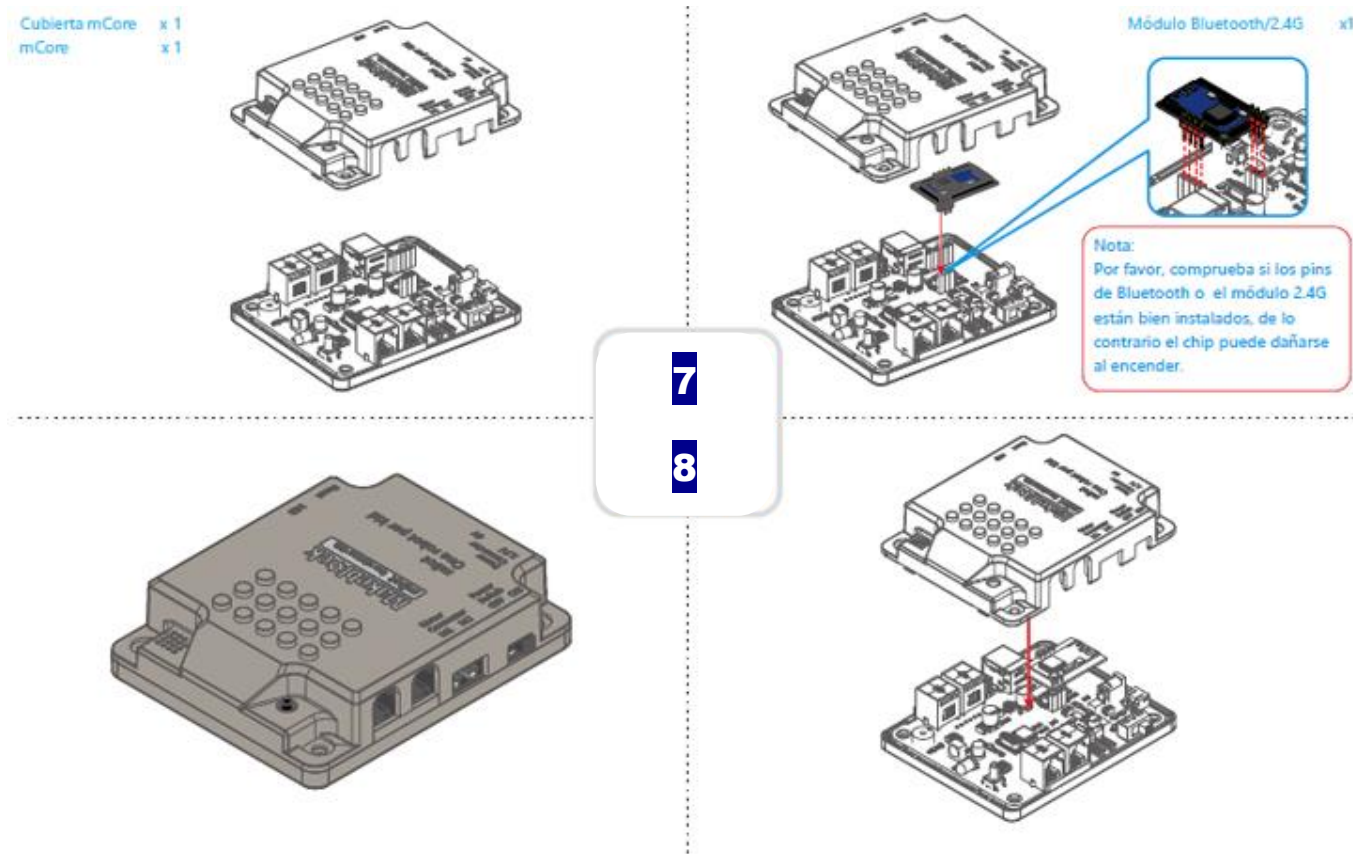


4.- De seguido aparafusamos o sensor de ultrason na parte dianteira con 2 parafusos de cabeza allen m4x8

5.- No chasis, aparafusaremos os 4 pernos de latón M4x25

6.- Colocamos os cables nos conectores e sacamos os cables por este burato, á espera de montar a placa

7.- Collemos a MCore, abrímosa e colocamos con moito coidadiño o módulo Bluetooth. Ollo ao encaixar os pins!

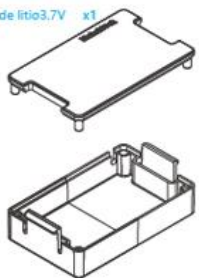


8.- Volvemos a encaixar a cuberta.

9.- Agora introducindo a batería de litio no soporte, sacando o cable pola fendedura lateral da caixa e volvemos a pechala.

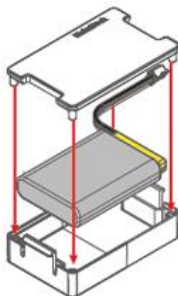
10.- Encaixámola na parte inferior da placa.

Soporte de batería de litio 3.7V x1



Nota:
Si utiliza un soporte de batería AA, por favor omite el paso 13, 14, 15 y 1

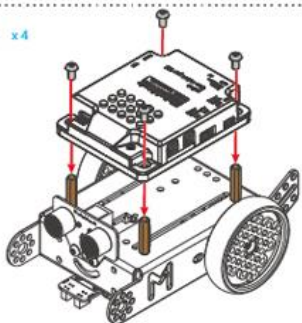
Batería de litio 3.7V x1



9

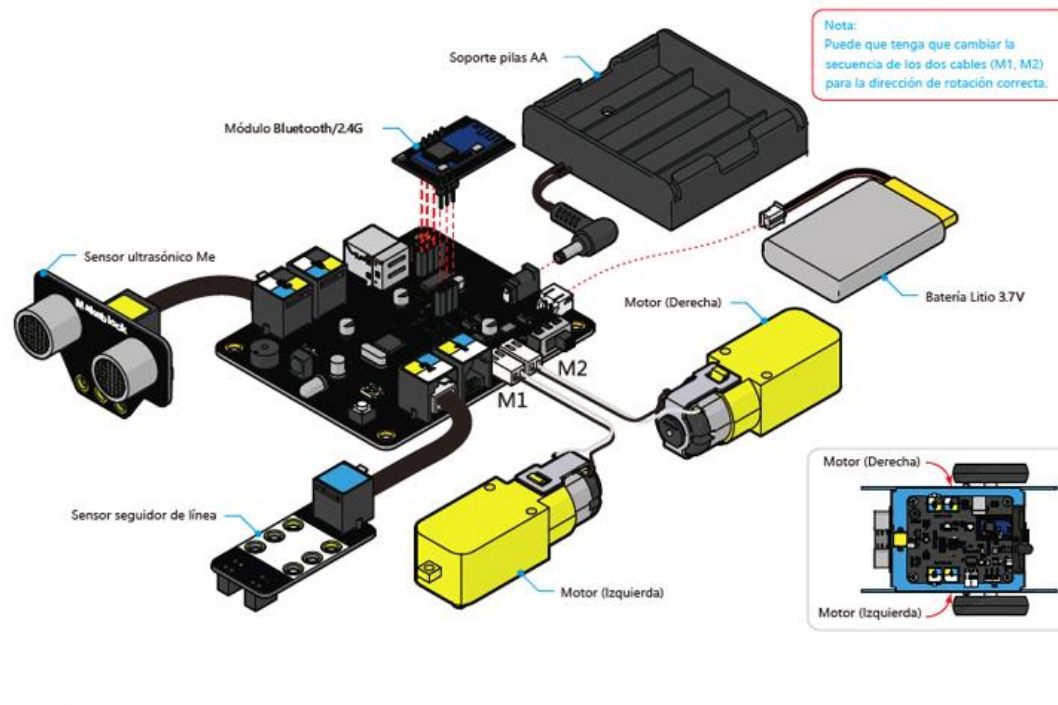
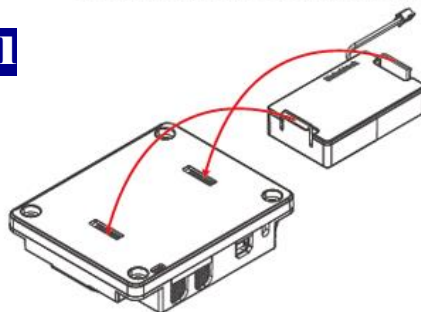
10

Tornillo M4x8 x4



12

11



11.- Aparafusamos a mcore ao chasis, cos 4 parafusos M4x8

12.- E por último conectamos os cables e xa estaría montado o robot

Conectar motores e batería.

Conectar o sensor de Ultrasons ao porto 3

Conectar o segueliñas no porto 2

Conectar a matriz LEDs no porto 1

Agora só temos que probalo ;-)